YK1000XGP

防塵・防滴仕様

● アーム長 1000mm ● 最大可搬質量 18kg

■注文型式

YK1000XGP	-		-	F	-		-	RCX240	-		-	R3	-		-		-		-		-		-	BB
ロボット本体		Z軸ストローク 200:200mm 400:400mm		ツールフランジ F:あり		ケーブル長 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m		適用コントローラ		CE対応 無記入:標準 E:CE仕様		回生装置 R3:RGU-3		拡張I/O※1 N,P:標準I/O 16/8 N1,P1:40/24点 N2,P2:64/40点 N3,P3:88/56点 N4,P4:112/72点		ネットワークオプション 無記入:なし CC:CC-Link DN:DeviceNet PB:Profibus EN:Ethernet EP:EtherNet/IP YC:YC-Link※2		iVYシステム 無記入:なし VY:iVY(VISION) TR:iVY+照明 +トラッキング LC:iVY+照明		グリッパ 無記入:なし GR:あり		バッテリ BB:4個

※1. I/Oボードにて NPNを選択の場合はN～N4、PNPを選択の場合はP～P4となります。
※2. マスターのみで対応可能です。YC-Linkについての詳細はP.47をご覧ください。

■基本仕様

		X軸	Y軸	Z軸		R軸
軸仕様	アーム長(mm)	600	400	200	400	—
	回転範囲(°)	±130	±150	—		±360
モータ出力 AC(W)		750	400	400		200
減速機構	減速機	ハーモニックドライブ	ハーモニックドライブ	ボールネジ		ハーモニックドライブ
	伝達方式 モータ ～ 減速機	直結				
	伝達方式 減速機 ～ 出力	直結				
繰り返し位置決め精度※1(XYZ:mm)(R:°)		±0.02		±0.01		±0.004
最高速度(XYZ:m/sec)(R:°/sec)		10.6		2.3	1.7	920
最大可搬質量(kg)		18				
標準サイクルタイム:2kg 可搬時(sec)※2		0.59				
R軸許容慣性モーメント※3(kgm²)		1.0				
保護等級※4		IP65(IEC60529)相当				
ユーザ配線(sq×本)		0.2×20				
ユーザ配管(外径)		φ6×3				
動作リミット設定		1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X,Y,Z軸)				
ロボットケーブル長(m)		標準:3.5 オプション:5,10				
本体質量(kg)		Z軸200mm:60 Z軸400mm:62				

※1. 周囲温度一定時の値です(X,Y軸)。
※2. 上下移動25mm、水平移動300mmの往復動作時(2kg可搬、粗位置決めアーチモーション)。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.529をご参照ください。
※4. ジャバラ部へ直接噴流がかかる使用は行わないでください。水以外に対する防滴性に関しては弊社までお問い合わせください。

■適用コントローラ

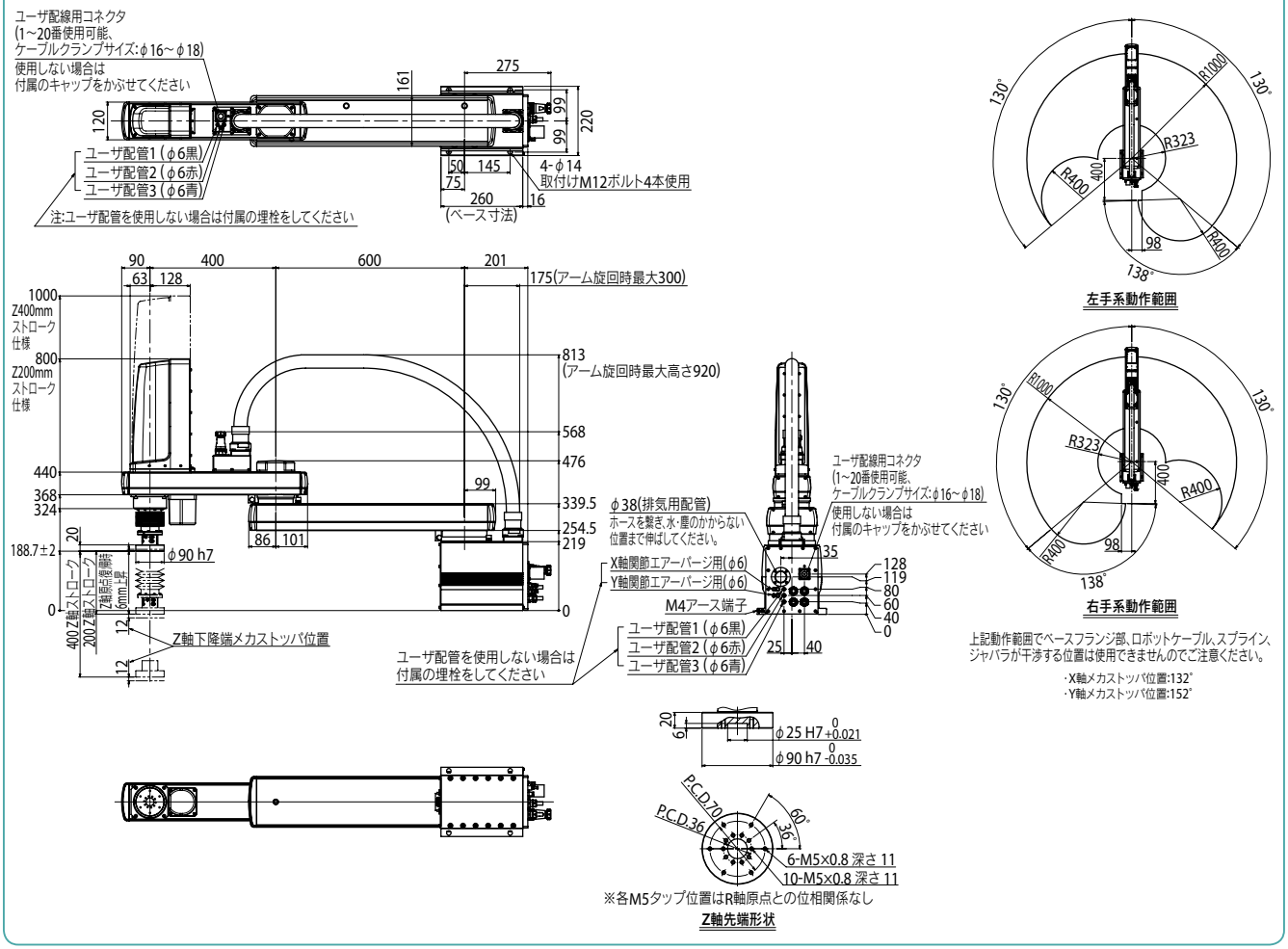
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX240-R3	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

※可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

※精度良く基準座標を設定するには、基準座標設定治具(オプション)を使用して行ないます。詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.jp/robot/

YK1000XGP



適用コントローラ RCX240 ▶ 488